



PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 09091903 A

(43) Date of publication of application: 04.04.97

(51) Int. Cl

G11B 21/10

(21) Application number: 07241510

(71) Applicant: TOSHIBA CORP

(22) Date of filing: 20.09.95

(72) Inventor: KUSUMOTO TATSUHARU

**(54) APPARATUS AND METHOD FOR POSITIONING
AND CONTROLLING HEAD OF
DISC-RECORDING/REPRODUCING APPARATUS**

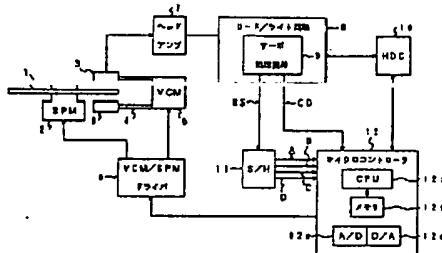
The head 3 is accordingly positioned to record/reproduce the target track.

COPYRIGHT: (C)1997,JPO

(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To control and position a head without being influenced by decentering of a track, by correcting the amount of a position error including the amount of an eccentric shift of the track if the track is decentered, and controlling a position of the head to a target track based on the positional error amount.

SOLUTION: A CPU 12a determines a target track including a data sector to be accessed, and starts a seek control. In the seek control, a position of a head 3 is detected and a speed is controlled in accordance with a distance to the target track. The CPU 12a reads out a correcting amount TC of the target track from the servo sector and stores in an internal register. The CPU 12a operates a positional error amount $Ea = (A-B)/A+B$ from peak values A, B of read burst data. Moreover, the CPU 12a carries out a correction by reading out the correcting amount Tc and subtracting the Tc from the Ea. The controlling amount for controlling a VCM 5 is calculated on the basis of an error amount $Eb = Ea - Tc$.



(51)Int.Cl.⁶
G 11 B 21/10識別記号
8524-5D府内整理番号
8524-5DF I
G 11 B 21/10技術表示箇所
C

審査請求 未請求 請求項の数6 O.L (全8頁)

(21)出願番号

特願平7-241510

(22)出願日

平成7年(1995)9月20日

(71)出願人 000003078

株式会社東芝

神奈川県川崎市幸区堀川町72番地

(72)発明者 梶本辰春

東京都青梅市末広町2丁目9番地 株式会
社東芝青梅工場内

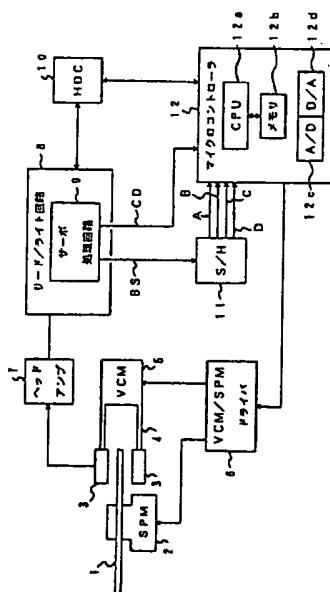
(74)代理人 弁理士 鈴江武彦

(54)【発明の名称】ディスク記録再生装置のヘッド位置決め制御装置及びそのヘッド位置決め制御方法

(57)【要約】

【課題】セクタサーボ方式において、トラック偏心変動が存在することを想定して、そのトラック偏心変動量を求めて、位置制御時に算出した位置誤差量を補正できるようにして、安定なトラック追従制御を実現することにある。

【解決手段】セクタサーボ方式のディスク記録再生装置において、例えば製造工程時に、各トラックのサーボセクタから読出したサーボデータに基づいて位置誤差量の平均値を算出する。この位置誤差量の平均値をトラック偏心変動補正量としてサーボセクタ毎に求めて、ディスク上のサーボセクタに記録する。マイクロコントローラ12は、通常のデータ記録再生動作時であって、目標トラックにヘッド3を位置決め制御するときに、目標トラックの各サーボセクタからトラック偏心変動補正量を読出して、算出した位置誤差量から減算して位置誤差量を補正する処理を実行する。この補正した位置誤差量に基づいて、ヘッド3を目標トラックに追従させる追従制御を実行する。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 各トラックに複数のサーボセクタが配置されたディスクを使用し、前記各サーボセクタに記録されたサーボデータに基づいてヘッドを目標トラックの中心に位置決め制御するディスク記録再生装置のヘッド位置決め制御装置であって、

各トラック毎に、前記サーボセクタから前記ヘッドにより読み出したサーボデータの位置情報に基づいて位置誤差量を算出し、前記位置誤差量に基づいてサーボセクタ毎のトラック偏心変動補正量を算出する算出手段と、

前記算出手段により算出されたトラック偏心変動補正量を、各トラックの各サーボセクタ毎にアクセスできるよう記憶する記憶手段と、

前記目標トラックに前記ヘッドを位置決め制御するときに、前記記憶手段から前記目標トラックのサーボセクタ毎の前記トラック偏心変動補正量をアクセスして、前記サーボデータの位置情報に基づいて算出した位置誤差量から前記トラック偏心変動補正量を減算して位置誤差量を補正する制御手段とを具備したことを特徴とするヘッド位置決め制御装置。

【請求項2】 各トラックに複数のサーボセクタが配置されたディスクを使用し、前記各サーボセクタに記録されたサーボデータに基づいてヘッドを目標トラックの中心に位置決め制御するディスク記録再生装置のヘッド位置決め制御装置であって、

各トラック毎に、前記サーボセクタから前記ヘッドにより読み出したサーボデータの位置情報に基づいて位置誤差量の平均値を算出し、前記位置誤差量の平均値をトラック偏心変動補正量としてサーボセクタ毎に算出する算出手段と、

前記算出手段により算出されたトラック偏心変動補正量を、該当するトラックのサーボセクタに記録する記憶手段と、

前記目標トラックに前記ヘッドを位置決め制御するときに、前記目標トラックの各サーボセクタから前記トラック偏心変動補正量を読み出して一時的に記憶する記憶手段と、

前記目標トラックの各サーボセクタから読み出した前記サーボデータの位置情報に基づいて位置誤差量を算出し、該当するサーボセクタに対応する前記トラック偏心変動補正量を前記記憶手段から読み出し、前記位置誤差量から前記トラック偏心変動補正量を減算して位置誤差量を補正する制御手段とを具備したことを特徴とするヘッド位置決め制御装置。

【請求項3】 各トラックに複数のサーボセクタが配置されたディスクを使用し、前記各サーボセクタに記録されたサーボデータに基づいてヘッドを目標トラックの中心に位置決め制御するディスク記録再生装置のヘッド位置決め制御装置であって、

各トラック毎に、前記サーボセクタから前記ヘッドによ

り読み出したサーボデータの位置情報に基づいて位置誤差量の平均値を算出し、前記位置誤差量の平均値をトラック偏心変動補正量としてサーボセクタ毎に算出する算出手段と、

前記算出手段により算出されたトラック偏心変動補正量を、各トラックの各サーボセクタ毎のテーブルとして記憶するメモリ手段と、

前記目標トラックの各サーボセクタから読み出した前記サーボデータの位置情報に基づいて位置誤差量を算出し、該当するサーボセクタに対応する前記トラック偏心変動補正量を前記メモリ手段から読み出して、前記位置誤差量から前記トラック偏心変動補正量を減算して位置誤差量を補正する制御手段とを具備したことを特徴とするヘッド位置決め制御装置。

【請求項4】 前記算出手段は、前記ディスク記録再生装置の製造時に、前記サーボセクタ毎の前記トラック偏心変動補正量を算出することを特徴とする請求項1、請求項2、請求項3のいずれか記載のヘッド位置決め制御装置。

【請求項5】 前記算出手段は、前記ディスク記録再生装置の駆動時に外部からの指示に応じて、通常のデータ記録再生動作を一時的に停止して前記サーボセクタ毎の前記トラック偏心変動補正量を算出することを特徴とする請求項1、請求項2、請求項3のいずれか記載のヘッド位置決め制御装置。

【請求項6】 各トラックに複数のサーボセクタが配置されたディスクを使用し、前記各サーボセクタに記録されたサーボデータに基づいてヘッドを目標トラックの中心に位置決め制御し、各トラック毎に、前記サーボセクタから前記ヘッドにより読み出したサーボデータの位置情報に基づいて位置誤差量の平均値を算出し、前記位置誤差量の平均値をトラック偏心変動補正量としてサーボセクタ毎に記憶したディスク記録再生装置において、

前記ヘッドを前記目標トラックまでシークするステップと、
前記目標トラックに前記ヘッドを位置決め制御するときに、前記目標トラックの各サーボセクタから前記トラック偏心変動補正量を一時的に記憶するステップと、
前記目標トラックの各サーボセクタから読み出した前記サーボデータの位置情報に基づいて位置誤差量を算出するステップと、

該当するサーボセクタに対応する前記トラック偏心変動補正量を決定し、前記位置誤差量から前記トラック偏心変動補正量を減算して位置誤差量を補正するステップと、
前記補正した位置誤差量に基づいて前記ヘッドを前記目標トラックの中心に位置決めするステップとからなることを特徴とするヘッド位置決め制御方法。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、特にセクタサーボ方式のハードディスク装置に適用するディスク記録再生装置に関する。

【0002】

【従来の技術】従来、小型のハードディスク装置(HDD)は、ディスクのデータエリア中にサーボデータを記録したセクタサーボ方式が採用されている。セクタサーボ方式は、ディスク上の各トラックに所定の間隔で配置されたサーボセクタ(サーボエリア)にサーボデータを記録し、このサーボデータに基づいてヘッドを目標トラックに位置決め制御する方式である。

【0003】ヘッド位置決め制御動作は、大別して速度制御(シーク制御)と位置制御(トラック追従制御)からなる。速度制御は、サーボデータのアドレスコードを使用して、ヘッドを目標トラックまたはその近傍まで移動させるモードである。アドレスコードは、トラック番号とセクタ番号からなり、ヘッドの現在位置を確認するために使用される。

【0004】一方、位置制御は、速度制御により移動された目標トラックの中心にヘッドを位置決めするためのモードである。位置制御では、サーボデータのバーストデータ(位置情報)が使用される。

【0005】このようなヘッド位置決め制御動作により、ヘッドが位置決めされると、目標トラックに含まれるアクセス対象のデータセクタをアセスし、データの記録再生動作を実行する。ここで、データセクタは、前記のサーボセクタの間に1セクタまたは数セクタが配置されており、サーボデータに対してホストデータ(ユーザデータ)の記録エリア単位である。

【0006】ところで、サーボデータは、HDDの製造工程時に、サーボトラックライタ(STW)と使用する専用装置を使用して、ディスク上に記録される。このサーボデータの記録工程では、HDDの各構成要素はほぼ全て組立て完了の状態であり、製品化されるHDDのヘッドを使用して、スピンドルモータにより回転されるディスク上にサーボデータが記録される。

【0007】このサーボデータの記録時のディスク回転変動や、記録工程後の組立て誤差によりディスクの回転中心がずれるように現象が発生する。また、スピンドルモータの回転に同期した高次の偏心成分までが現れてくる。このため、想定した同心円状のトラックに対して、実際に記録されるサーボデータの記録位置はある周波数で変動していることになる。

【0008】

【発明が解決しようとする課題】前述のように、従来のセクタサーボ方式において、サーボデータをディスク上に記録する工程において、想定した同心円状のトラックに対して、実際にはサーボデータの記録位置はある周波数で変動して記録されることになる。即ち、トラック偏心変動が発生している。

【0009】このため、ヘッド位置決め制御の位置制御時に、記録されたサーボデータのバーストデータに基づいてヘッドの位置誤差量(トラック中心に対する誤差量)を算出する場合に、位置誤差量を増大させる要因となり、目標トラックに対するトラック追従性が劣化する。

【0010】本発明の目的は、セクタサーボ方式において、トラック偏心変動が存在することを想定して、そのトラック偏心変動量を求めて、位置制御時に算出した位置誤差量を補正できるようにして、トラック偏心に影響されないヘッド位置決め制御系を実現することにある。

【0011】

【課題を解決するための手段】本発明は、セクタサーボ方式のディスク記録再生装置において、例えば製造工程時に、各トラックのサーボセクタから読出したサーボデータの位置情報(バーストデータ)に基づいて位置誤差量の平均値を算出する。この位置誤差量の平均値をトラック偏心変動補正量としてサーボセクタ毎に求めて、例えばディスク上のサーボセクタに記録した装置である。

【0012】装置の製品化後において、通常のデータ記録再生動作を実行するときに、マイクロコントローラは、目標トラックにヘッドを位置決め制御するときに、目標トラックの各サーボセクタからトラック偏心変動補正量を読出して、メモリに一時的に記憶する。さらに、マイクロコントローラは、目標トラックのサーボセクタから読出した位置情報に基づいて位置誤差量を算出し、この位置誤差量からトラック偏心変動補正量を減算して位置誤差量を補正する処理を実行する。そして、補正した位置誤差量に基づいて、ヘッド位置決め制御を実行する。

【0013】

【発明の実施の形態】以下図面を参照して本発明の実施の形態を説明する。図1は本実施形態に係るHDDの構成を示すブロック図である。

(HDDの構成) 本実施形態はセクタサーボ方式を採用したHDDであり、製造工程時にサーボトラックライタによりディスク上にサーボデータが記録されているHDDを想定している。

【0014】以下図1を参照して、本実施形態のHDDの構成を説明する。本実施形態のHDDは、図1に示すように、記録媒体であるディスク1を回転駆動するためのスピンドルモータ2と、ヘッド3を保持してディスク1の半径方向に移動させるためのヘッド駆動機構と、ヘッド3によりデータの記録再生を行なうための各種信号処理を実行するリード/ライト回路8と、制御装置であるマイクロコントローラ12と、記録再生データの制御を行なうディスクコントローラ(HDC)10とを備えている。

【0015】ディスク1は、マイクロコントローラ12の制御により駆動するスピンドルモータ2により高速回

転しており、本実施形態では便宜的に1枚とする。ヘッド3は、実際上ではスライダに実装された薄膜ヘッドからなり、MRヘッドと誘導型薄膜ヘッドとからなる記録再生分離型ヘッドまたは記録／再生兼用の誘導型薄膜ヘッドのみからなる。

【0016】ヘッド駆動機構は、ヘッド3を支持しているヘッドアクチュエータ4と、ヘッドアクチュエータ4の駆動源であるボイスコイルモータ(VCM)5とを有する。

【0017】ヘッドアクチュエータ4は、VCM5の駆動力によりディスク1の半径方向に回転駆動して、ヘッド3をディスク1上に移動させる。VCM5は、マイクロコントローラ12の制御により、ダブルドライバであるVCM/S PMドライバ6から駆動電流を供給されて駆動する。VCM/S PMドライバ6は、スピンドルモータ2に対しても駆動電流を供給する。

【0018】リード／ライト回路8は、ヘッド3から読み出されたリード信号を各種信号処理してデータを再生する機能と、HDC10から転送されたライトデータに応じたライト電流をヘッド3に供給するデータ記録機能とを有する。リード信号とライト電流はヘッドアンプ7により増幅される。

【0019】リード／ライト回路8は、ホストデータ(通常のユーザデータ)を再生すると共に、サーボデータを再生するサーボ処理回路9を有する。リード／ライト回路8は再生したホストデータをHDC11に出力する。サーボ処理回路9は、再生したサーボデータをマイクロコントローラ12に出力する。サーボデータは、後述するように、アドレスコードCDとバーストデータB5からなる。

【0020】マイクロコントローラ12は、主構成要素であるマイクロプロセッサ(CPU)12aと、メモリ12bと、A/Dコンバータ12cと、D/Aコンバータ12dとを有する。

【0021】CPU12aは、本実施形態に関係するヘッド位置決め制御処理とトラック偏心変動量の測定処理を実行する。A/Dコンバータ10bは、リード／ライト回路9のサーボ処理回路から出力されたサーボデータの中で、アナログ信号のバーストデータ(位置情報)BSをデジタルデータに変換してCPU12aに出力する。バーストデータは、サンプルホールド回路(S/H)11によりピーク値がホールドされて、このピーク値(DCレベル)をデジタルデータに変換される。

【0022】D/Aコンバータ12dは、CPU12aがサーボデータに基づいて算出した制御量をアナログ信号に変換して、VCM/S PMドライバ6に出力する。

(トラック偏心補正量の測定処理) 本実施形態は、HDの製造工程において、サーボトラックライタによりデ*

10

20

30

40

6

*イスク1上にサーボデータが記録された後に、サーボコントローラ12のCPU12aによりサーボセクタ毎のトラック偏心変動量を測定する。

【0023】CPU12aは、ディスク1上の各トラックに対して、同一サーボセクタの位置誤差量を任意の回数測定し、その平均値を算出する。位置誤差量Eとは、サーボデータのバーストデータにおいて、位置情報A, Bのピーク値A, BをS/H11によりホールドし、そのデジタルデータを使用して、演算式「 $E = (A - B) / (A + B)$ 」から算出する。

【0024】ここで、サーボセクタは、図2に示すように、アドレスコードCDとバーストデータA～Dが記録されており、本実施形態では後述するトラック変動補正量データ(以下単にトラック補正量と称する)TCを記録するためのエリアを有する。

【0025】バーストデータA～Dは2相のデータであり、データA, Bがトラック中心に対して1/2反対方向にずれた位置に記録されている。したがって、ヘッドがトラック中心に位置している場合には、位置誤差量Eは「0」となる。

【0026】トラック偏心変動量は、図4に示すように、サーボセクタ番号n毎に測定される。CPU12aは、測定したトラック偏心変動量をトラック補正量TCとして、該当するサーボセクタに記録する。

【0027】ここで、トラック補正量TCは、ディスク1上に記録した場合について説明したが、図3に示すように、テーブルとしてメモリ12bに記憶してもよい。但し、メモリ12bは不揮発性メモリである。テーブルは、図3に示すように、トラック毎に用意されて、同一トラック内で各サーボセクタ番号に対応するトラック補正量を格納している。

(本実施形態の位置制御系の原理) まず、図5を参照して本実施形態の位置制御系の原理を説明する。

【0028】目標トラックの位置をRとし、安定化補償器の定数をCとし、制御対象(ヘッド3)の位置をPとし、トラック補正量をQとし、出力をY(P)とする。目標トラックRが与えられると、現在時点の制御対象の位置Pである出力Yとの位置誤差量がEaとなる。ここで、出力Yには、外乱(例えばディスクの回転変動等)Zが加えられる。

【0029】さらに、前述したように、目標トラックにはトラック偏心変動があるため、そのトラック補正量Qが制御対象であるヘッド3が位置するトラック番号とサーボセクタ番号により求められる(図2と図3を参照)。

【0030】目標トラックRと外乱Zを含む出力Yとの差が、位置誤差量Eaとなる。これを伝達関数として表現すると、下記の式(1)となる。

$$Ea = (R / (1 + CP)) - (Z / (1 + CP)) + (CPQ / (1 + CP)) \quad \dots (1)$$

さらに、位置誤差量 E_a からトラック補正量 R を減算して、補正した後の位置誤差量 E_b は、下記の式 (2) と * なる。

$$E_b = (R / (1 + CP)) - (Z / (1 + CP)) - (Q / (1 + CP)) \dots \quad (2)$$

前記式 (1), (2) から、目標トラック R とトラック補正量 Q とが等しい場合には、位置誤差量 E_a は目標トラック R の変動がそのまま現れてくる。一方、トラック補正量 R により補正された位置誤差量 E_b は、外乱 Z の影響しか現れない。即ち、制御対象であるヘッド 3 は、目標トラック R の変動の影響を無視して、位置決めされることになる。

【0031】このような位置誤差量 E_a , E_b と目標トラックの変動との関係を、図4 (B), (C) に示す。ここで、位置誤差の要因としては、トラック変動、位置信号 (バーストデータ) の S/N 比の悪化、スピンドルモータ 2 のボールベアリングの回転に起因するディスク変動などがある。

【0032】目標トラック (図5の伝達関数 R を意味する) は、図4 (B) に示すように、各サーボセクタ毎に白丸のように変動する。さらに、外乱 Z による位置誤差量はトラック変動による位置誤差量に加算されるため、図4 (B) の黒丸のように変動する。ここで、実際にヘッド 3 の位置誤差量は、その黒丸の変動量により決定される。

【0033】本実施形態は、算出したトラック補正量 Q により位置誤差量 E_a を補正した位置誤差量 E_b を算出する。即ち、位置誤差量 E_a からトラック補正量 Q の分だけ減算して補正すると、図4 (C) に示すように、トラック変動分の位置誤差量が無くなることになる (白丸の状態)。そして、それ以外の要因である外乱 Z による位置誤差量のみが残る (黒丸の状態)。

(本実施形態のHDDの動作) 次に、製品化された後のHDDの位置決め制御について、図6のフローチャートを参照して説明する。

【0034】CPU12a は、アクセス対象のデータセクタが設定されると、そのデータセクタを含む目標トラック (トラック番号) を決定し、ヘッド 3 をその目標トラックまで移動させるシーク制御を開始する (ステップ S1, S2)。

【0035】シーク制御では、前述したように、各トラックのサーボセクタに記録されているアドレスコード (トラック番号) を使用してヘッド 3 の位置を検出し、その位置と目標トラックまでの距離に応じた速度制御が実行される。

【0036】ヘッド 3 が目標トラックまで到達すると、CPU12a は本実施形態に関係する位置制御に移行する。位置制御では、サーボセクタからバーストデータを読み出して、ヘッド 3 の位置誤差量を算出して、その位置誤差量を 0 にするような VCM5 の駆動制御が実行される。

【0037】ここで、本実施形態では、目標トラックの各サーボセクタに記録されているトラック補正量 TC を読み出して、CPU12a は内部レジスタ等に格納する。また、メモリ 12b にテーブルとして用意している場合には、目標トラックに該当するテーブルからサーボセクタ毎のトラック補正量 TC をアクセスして、内部レジスタ等に格納する。

【0038】CPU12a は、読み出したバーストデータの各ピーク値 A , B から位置誤差量 E_a を算出するための演算 $E_a = (A - B) / (A + B)$ を実行する (ステップ S4, 5)。この位置誤差量 E_a は、前述したように、目標トラックの変動分が含まれた誤差量である (図4 (B) を参照)。

【0039】さらに、CPU12a は、内部レジスタに格納したトラック補正量 TC を読み出し、サーボセクタ毎の位置誤差量 E_a から該当するトラック補正量 TC を減算する補正処理を実行する (ステップ S6)。即ち、前述したように、位置誤差量 E_a から目標トラックの変動分に相当するトラック補正量 TC を差し引いた位置誤差量 E_b を補正位置誤差量として算出する。

【0040】CPU12a は、その補正後の位置誤差量 E_b に基づいて、VCM5 を駆動制御するための制御量を算出してヘッド 3 の位置決めを実行する (ステップ S7)。この位置制御が終了すると、ヘッド 3 により目標トラックの指定されたデータセクタに対するデータの記録再生処理が実行される (ステップ S8)。

【0041】以上のように本実施形態によれば、HDD の製造工程時に、サーボデータを記録する工程において、トラックの偏心変動が発生し、ディスク 1 上に構成される各トラックにはサーボセクタ毎に偏心変動分が含まれている。

【0042】そこで、製造工程にトラック偏心変動を測定する工程により、各トラックにおいて、サーボセクタ毎のトラック偏心変動を測定し、その変動量をトラック補正量 TC としてディスク 1 のサーボセクタまたはテーブルとしてメモリに記憶する。

【0043】一方、製品後のHDDのヘッド位置決め制御時に、ヘッド 3 を目標トラックに位置決めする位置制御を実行するときに、予め記憶したサーボセクタ毎のトラック補正量を読み出して、ヘッドの 3 の位置誤差量からトラック補正量を減算して補正する。即ち、通常の位置誤差量の演算処理に、トラック変動分を除去する補正処理を実行して、トラック偏心変動分のない位置誤差量を算出する。

【0044】したがって、本実施形態の方式であれば、算出したヘッド 3 の位置誤差量からトラック偏心変動分

を除くため、結果的に外乱等の位置誤差量のみが含まれた位置誤差量 E_b を求めることができる。この補正後の位置誤差量 E_b に基づいて、目標トラックに対するヘッド 3 の追従制御を実行することになるため、追従制御の安定化を図ることが可能となる。

【0045】なお、本実施形態では、トラック補正量の算出処理を HDD の製造工程時に実行する場合について説明したが、これに限ることはない。例えば、HDD の製品出荷後においても、前述のトラック偏心変動の測定処理を実行して、その測定結果に伴うトラック補正量を 10 ディスク 1 やメモリ 12 b に記憶するようにしてもよい。

【0046】

【発明の効果】以上詳述したように本発明によれば、セクタサーボ方式のディスク記録再生装置において、ディスクの回転変動等の要因によりディスク上に構成されたトラックにトラック偏心変動が存在する場合に、そのトラック偏心変動量を含む位置誤差量を補正する。これにより、補正した位置誤差量に基づいて目標トラックに対するヘッドの位置制御を実行するときに、トラック偏心に影響されないヘッド位置決め制御を実現することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明において本実施形態に関する HDD の構成を示すブロック図。

【図2】本実施形態に関するサーボセクタのフォーマ

ットを示す概念図。

【図3】本実施形態に関するトラック偏心補正量のテーブルを示す概念図。

【図4】本実施形態に関するトラック偏心変動量と位置誤差量の関係を説明するための概念図。

【図5】本実施形態に関する位置制御系の原理を示すブロック図。

【図6】本実施形態の動作を説明するためのフローチャート。

【符号の説明】

1 … ディスク

2 … スピンドルモータ

3 … ヘッド (スライダ)

4 … ヘッドアクチュエータ

5 … VCM (ボイスコイルモータ)

6 … VCM/S PM ドライバ

7 … ヘッドアンプ

8 … リード/ライト回路

9 … サーボ処理回路

10 … ディスクコントローラ (HDC)

11 … サンプルホールド回路 (S/H)

12 … マイクロコントローラ

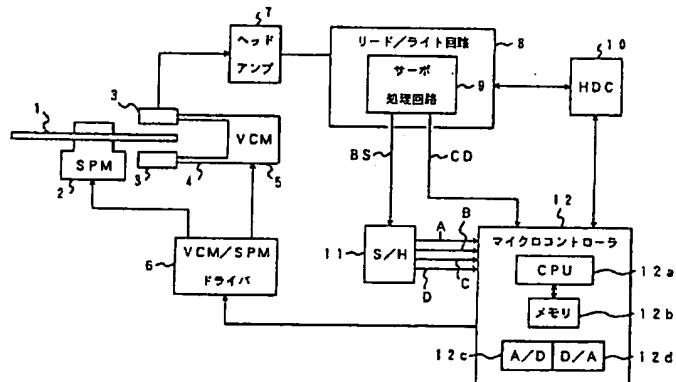
12 a … CPU

12 b … メモリ

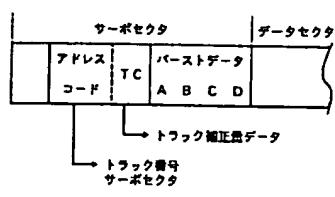
12 c … A/D コンバータ

12 d … D/A コンバータ

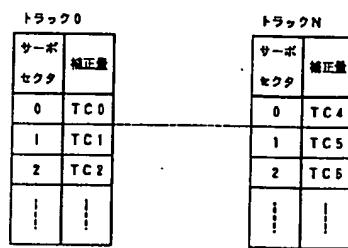
【図1】



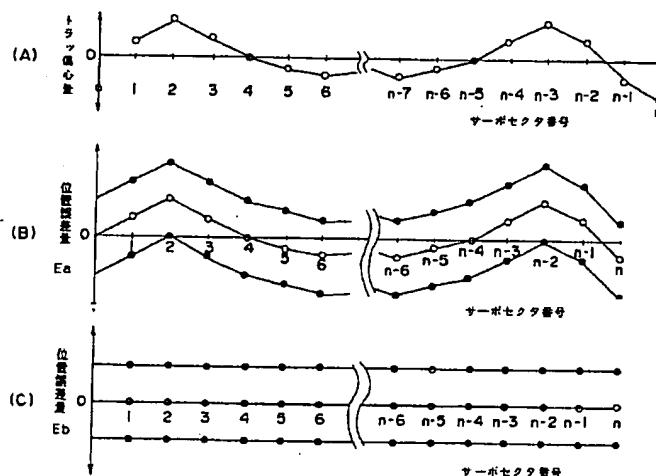
[図2]



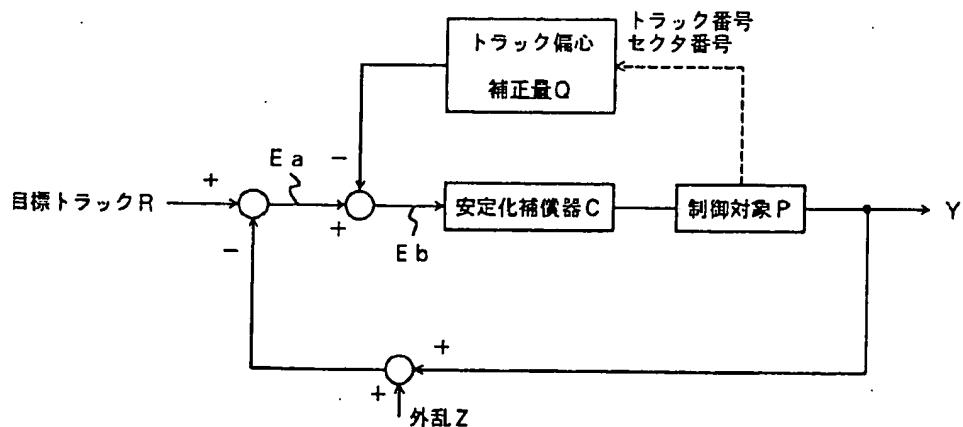
[図3]



[図4]



[図5]



【図6】

